

Тип	Шарнирный робот	
Degree of Freedom	6	
Полезная нагрузка на кисть (кг)	13	
Предельная досягаемость (мм)	2,093	
Повторяемость (мм) #1	±0.06	
Угол поворота (°)	Рука вращение (JT1)	±165
	Рука вперед-назад (JT2)	+150 - -95
	Рука вверх-вниз (JT3)	+90 - -185
	Запястье поворот (JT4)	±200
	Запястье сгиб (JT5)	±135
	Запястье вращение (JT6)	±360
Максимальная скорость (°/s)	Рука вращение (JT1)	215
	Рука вперед-назад (JT2)	215
	Рука вверх-вниз (JT3)	270
	Запястье поворот (JT4)	440
	Запястье сгиб (JT5)	475
	Запястье вращение (JT6)	730
Момент силы (N·м)	Запястье поворот (JT4)	26
	Запястье сгиб (JT5)	26
	Запястье вращение (JT6)	10
Момент инерции (кг·м²)	Запястье поворот (JT4)	0.9
	Запястье сгиб (JT5)	0.9
	Запястье вращение (JT6)	0.3
Масса (кг)	280	
Цвет корпуса	Munsell 10GY9/1 equivalent	
Монтажное положение	Пол	
Условия окружающей среды (эксплуатации)	Температурный режим (°C)	0 - 45
	Относительная влажность (%)	35 - 85 (строгое отсутствие конденсата или инея)
Требования по электропитанию (kVA) #2	2.0	
Degree of Protection	IP67	
Контроллер	America	F02
	Europe	
	Japan & Asia	